

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

THIS PAGE BLANK (USPTO)

(AT 8502210)
(JAN 1987)

EP 0210974
FEB 1987

SIMM-★ P62 87-031157/05 ★EP-210-974-A
Portal-type industrial robot with motion along coordinates - has vertical beam with two, opposite, prismatic runner rails with inclined lateral runner surfaces

SIMMERING-GRAZ-PAUK 25.07.85-AT-002210

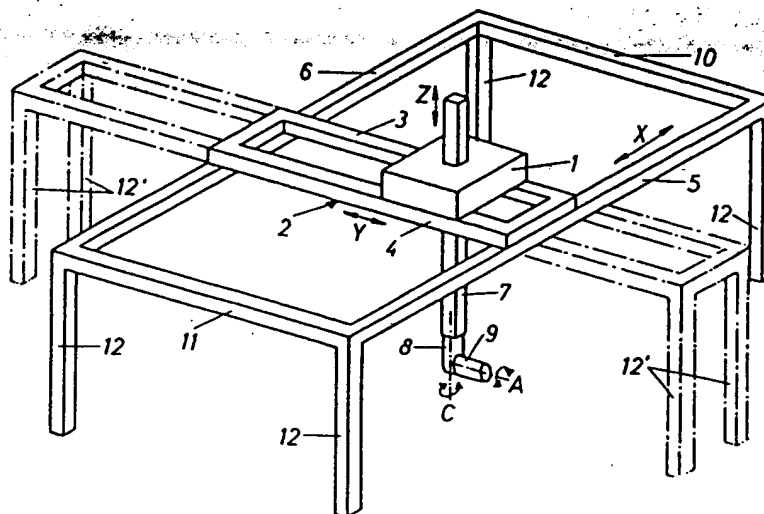
(04.02.87) B25j-05/04

19.06.86 as 890183 (253JW) (G) DD-235595 GB2121373 FR2552411 DD-207878 J78036869 US4234223 E(DE FR GB IT SE)

The vertically displaceable beam (7) on a carriage (1), which is horizontally displaceable on a bridge (2). The latter is displaceable in opposite direction via rollers on two longitudinal beams (5,6) with end supports (12). The latter may be fitted to the bridge. The vertical beam carries prismatic rails on opposite sides for pairs of rollers for the carriage.

The bridge consists of two cross struts (3,4), one carrying a flat, and the other one a prismatic rail for the carriage rollers. The end supports carry similar rails for the bridge rollers. Two grab arms are controlled by a hydraulic ram which actuates a pressure pad above the rotary axis of the grab arms, when the grab is open and slides on a cam track on an arm. Actuation of the ram causes the pads to pivot the grab arms.

USE/ADVANTAGE - For handling, mfr., or testing of workpieces, with improved load-bearing capacity, guidance, and precise gripping, e.g. of shafts. (38pp Dwg.No 1/18)
N87-023573



© 1987 DERWENT PUBLICATIONS LTD.

128, Theobalds Road, London WC1X 8RP, England

US Office: Derwent Inc. Suite 500, 6845 Elm St. McLean, VA 22101

Unauthorised copying of this abstract not permitted.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(21) Anmeldenummer: 86890183.6

(51) Int. Cl.⁴: B 25 J 5/04

(22) Anmeldetag: 19.06.86

(30) Priorität: 25.07.85 AT 2210/85

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
04.02.87 Patentblatt 87/6

(84) Benannte Vertragsstaaten:
DE FR GB IT SE

(71) Anmelder: **SIMMERING-GRAZ-PAUKER**
AKTIENGESELLSCHAFT
Brehmstrasse 16
A-1110 Wien(AT)

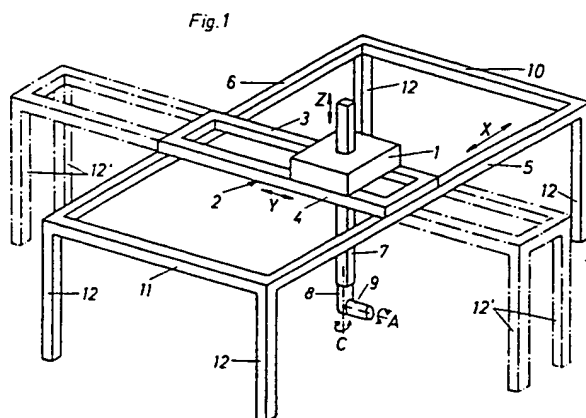
(72) Erfinder: **Winzer, Alfred, Ing.**
Heinrich-Collin-Strasse 36
A-1140 Wien(AT)

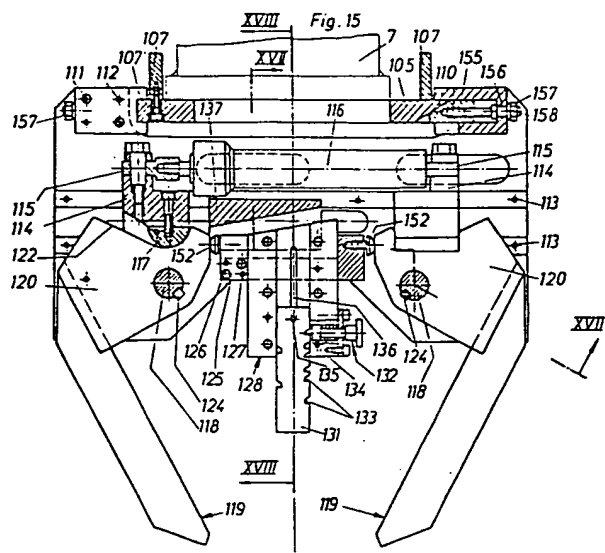
(72) Erfinder: **Schendl, Adolf, Dipl.-Ing.**
Mautner-Markhof-Gasse 13
A-1110 Wien(AT)

(74) Vertreter: **Köhler-Pavlik, Johann, Dipl.-Ing.**
Margaretenplatz 5
A-1050 Wien(AT)

(54) **Industrieroboter.**

(57) Bei einem Industrieroboter der Portalbauweise ist ein Holm (7) in Z-Richtung, und ein den Holm (7) tragender Wagen (1) auf einer Brücke (2) in Y-Richtung verschiebbar auf Rollen gelagert. Die Brücke (2) ist entweder in X-Richtung auf zwei Längsträgern (5, 6) verschiebbar auf Rollen gelagert, oder sie ist an den Enden mit Endstützen (12') versehen. Die Längsträger (5, 6) sind ebenfalls mit Endstützen versehen. Der Holm (7) trägt auf zwei einander gegenüberliegenden Seiten prismatische Schienen, die als Lauffläche für die Rollenpaare einer Rollenführung im Wagen (1) dienen. Die Brücke (2) besteht aus zwei Querträgern (3, 4), wobei ein Querträger (3) eine flache und der andere (4) eine prismatische Schiene für die Rollen bzw. Rollenpaare trägt, welche den Wagen (1) tragen. Desgleichen ist auf einem der Längsträger (6) eine flache und auf dem anderen (5) eine prismatische Schiene für die Rollen bzw. Rollenpaare angeordnet, welche die Brücke (2) tragen. Die beiden Greifarme (119) sind durch einen hydraulischen Zylinder (116) steuerbar, der ein Druckstück (117) betätigt, welches sich im offenen Zustand des Greifers jeweils oberhalb der Drehachse (118) der Greifarme (119) befindet und auf einem Kurvenzug (122) am Greifarm gleitet, sodaß bei Betätigung des Zylinders die Druckstücke nach außen bzw. nach innen gedrückt und die Greifarme nach innen bzw. nach außen verschwenkt werden.





Industrieroboter

Die Erfindung betrifft einen Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs- und/oder Fertigungs- und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl. in X- und/oder Y-Richtung sowie in Z-Richtung, bestehend aus einem
5 mittels zumindest vier Rollen auf einer Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine Rollenführung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger, od.dgl. angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greifvorrichtung für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im Abstand zueinander angeordneten
10 und an den Enden miteinander verbundenen Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahlweise an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den Enden zumindest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten Winkel zur Brücke und im Abstand
15 zueinander angeordneten Längsträgern laufen, die an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt sind, sowie mit Antriebseinrichtungen für die Bewegung des Wagens, des Holms, od.dgl. und der Brücke, wobei die Greifvorrichtung gegebenenfalls mit zumindest einer
20 Antriebseinrichtung zum Verdrehen der Greifvorrichtung um zumindest eine Drehachse ausgestattet ist.

- Zu den wichtigsten Auswahlkriterien bei Industrierobotern zählen Traglast, Wiederholgenauigkeit, Verfahrenweg, Geschwindigkeit und Beschleunigung. Die Traglast bekannter Portalgeräte bewegt sich zwischen 10 und 100 kg, bei einer
- 5 Wiederholgenauigkeit von $\pm 0,025$ bis 1 mm, bei Geschwindigkeiten von 0,2 bis 2m/s, und bei Verfahrenwegen von 0,4 bis 15 m in X-Richtung, 0,5 bis 5 m in Y-Richtung und 0,1 bis 2 m in Z-Richtung.
- 10 Durch die FR-PS 2 527 965 ist eine durch ein rhombusförmiges Profil erzielte Führung von teilweise federnd gelagerten Rollen auf schrägen Flächen bekannt geworden. Das rhombusförmige Profil muß zur Gänze aus einem hochwertigen Material bestehen, was einen beträchtlichen Aufwand verursacht. Die Lagerung ist
- 15 so getroffen, daß die Rollen einzeln gefedert sind. Hierbei geht vom Lager der Rollen ein Arm aus, der elastisch ist.
- Durch die DD-PS 208 578 ist eine Greiferkonstruktion mit Dreipunkthalterung und hydraulischer Betätigung zur Erfassung
- 20 einer Welle bekannt, wobei zwei Finger die Welle seitlich symmetrisch erfassen und ein dritter Finger von oben gegen die Welle gedrückt wird. Eine exakte Erfassung der Welle ist nur dann möglich, wenn sich die an der Welle angreifenden drei
- 25 Kräfte in der Summe gegenseitig aufheben, d.h., wenn die vom dritten Finger ausgeübte Kraft genau auf der vertikalen Symmetrieachse der Welle liegt bzw. am obersten Punkt der Welle angreift. Da sich der dritte Finger jedoch auf einer Kreisbahn bewegt, deren Mittelpunkt z.B. rechts von der erwähnten
- 30 Symmetrieachse liegt, so ist obige Bedingung nur für einen einzigen vorbestimmten Durchmesser der Welle erfüllt. Außerdem besteht der Nachteil, daß die Welle während des Greifvorgangs angehoben oder nach unten gedrückt wird, wenn sich die Greiferkonstruktion nicht in der richtigen Höhe zur Welle befindet.

Aufgabe der Erfindung ist, unter Vermeidung der Nachteile der bekannten Konstruktion die Schaffung eines Portalgerätes mit einer, im Vergleich zu bekannten Portalgeräten erhöhten Traglast bis zu 250 kg, bei einer Wiederholgenauigkeit von $\pm 0,5$ mm, bei einer Geschwindigkeit von 1m/s, bei Verfahrwegen von 20 m in X-Richtung, 3 bis 6 m in Y-Richtung und 1,5 m in Z-Richtung, sowie bei einer Beschleunigung von 1m/s².

Weiters wird angestrebt, eine hohe Tragkraft bei hoher Genauigkeit zu erzielen, wobei die Möglichkeit bestehen soll, die Führungen der Rollen mit geringerem Aufwand als bei den bekannten Konstruktionen herstellen zu können.

Schließlich ist es Aufgabe der Erfindung, Maßnahmen zu schaffen, durch welche die Greiferkonstruktion eine exakte Erfassung einer Welle, Kurbelwelle od.dgl. ermöglicht, wobei die Welle durch die Greiferkonstruktion jeweils an drei Punkten fixiert und während des Greifvorganges weder angehoben noch nach unten gedrückt werden soll.

Diese Aufgaben werden dadurch gelöst, daß bei einem Industrieroboter der eingangs genannten Art, erfindungsgemäß auf dem Holm od.dgl. auf zwei einander gegenüberliegenden Seiten vorzugsweise prismatische Schienen angeordnet sind, deren Seitenflächen schräge Laufflächen für zumindest vier Rollenpaare der Rollenführung des Wagens bilden, daß auch auf einem der Querträger der Brücke eine prismatische Schiene angeordnet ist, deren Seitenflächen schräge Laufflächen für zumindest zwei Rollenpaare des Wagens bilden, während auf dem anderen Querträger eine flache Schiene angeordnet ist, welche eine waagrechte Lauffläche für zumindest zwei Rollen des Wagens bildet, und daß bei der Verwendung von Längsträgern auch auf einem der Längsträger eine prismatische Schiene angeordnet ist,

deren Seitenflächen schräge Laufflächen für zumindest zwei Rollenpaare der Brücke bilden, während auf dem anderen Längsträger eine flache Schiene angeordnet ist, welche eine waagrechte Lauffläche für zumindest zwei Rollen der Brücke bildet. Durch die Ausbildung und Anordnung der prismatischen Schienen beim Holm, sowie der prismatischen und flachen Schienen bei der Brücke und beiden Längsträgern wird eine hohe Tragkraft bei hoher Genauigkeit erzielt.

Weiters wird zur Lösung der gestellten Aufgabe bei einer Greiferkonstruktion mit Dreipunkthalterung und hydraulischer Betätigung, für einen Industrieroboter für Handhabungs- und/oder Fertigungs- und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl, wobei am unteren Ende eines Holmes od.dgl. zumindest ein Greifer mit zwei Greifarmen vorgesehen ist, erfindungsgemäß vorgeschlagen, daß ein hydraulischer Zylinder je ein Druckstück betätigt, welches sich im offenen Zustand des Greifers jeweils oberhalb der Drehachse der Greifarme befindet und auf einem Kurvenzug am Greifarm gleitet, sodaß bei Betätigung des hydraulischen Zylinders die Druckstücke in waagrechtlicher Richtung nach außen bzw. nach innen gedrückt und die Greifarme nach innen bzw. nach außen verschwenkt werden, und daß eine in Verlängerung der Holmachse angeordnete lotrecht verschiebbare Schiebeeinrichtung zur Fixierung des Werkstückes in lotrechter Richtung vorgesehen ist.

Weitere Merkmale und Einzelheiten der Erfindung werden nachfolgend anhand eines bevorzugten Ausführungsbeispiels mit Hilfe der Figuren beschrieben. Es zeigen

Fig. 1 eine schematische Darstellung eines Portalgerätes in perspektivischer Ansicht,

Fig. 2,3 und 4 ein Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Portalgerätes in Auf-,Grund- und Seitenriß,

5 Fig. 5 ,6 und 7 einen Rollenträger für eine Rolle, die auf einer flachen Schiene läuft in Auf-,Grund- und Seitenriß,

10 Fig. 8,9 und 10 einen Rollenträger für ein Rollenpaar, das auf einer prismatischen Schiene läuft in Auf-,Grund- und Seitenriß,

15 Fig. 11,12 und 13 einen gefederten Rollenträger für ein Rollenpaar, das auf einer prismatischen Schiene läuft in Auf-,Grund- und Seitenriß,

Fig. 14 eine Gewichtsausgleicheinrichtung für den Holm im Aufriß,

20 Fig. 15 eine Seitenansicht eines erfindungsgemäßen Greifers teilweise im Schnitt,

Fig. 16 die Rückansicht des Greifers nach Fig. 15,

25 Fig. 17 einen Schnitt nach den Linien XVII-XVII des Greifers nach Fig. 15, und

Fig. 18 einen Schnitt nach den Linien XVIII-XVIII des Greifers nach Fig. 15.

30 In Fig. 1 bezeichnet 1 einen Wagen, der auf einer Brücke 2 in Y-Richtung auf Rollen läuft. Die Brücke besteht aus zwei an den Enden verbundenen Querträgern 3 und 4. Die Brücke ist an ihren

35

Enden auf Rollen gelagert, die auf zwei Längsträgern 5 und 6 aufliegen, so daß die Brücke in X-Richtung verschiebbar ist. Eine lotrechte Rollenführung im Wagen 1 ermöglicht die Verschiebung eines Holms, Trägers 7, od.dgl. in Z-Richtung. Am unteren Ende des Holm 7 ist eine Greifvorrichtung (nicht dargestellt) vorgesehen, wobei gegebenenfalls zwischen dem Holm 7 und der Greifvorrichtung Antriebsvorrichtungen 8 und 9 vorgesehen sein können, die eine Drehung der Greifvorrichtung um die Drehachsen C und A ermöglichen. Die Längsträger sind an den Enden über Querträger 10 und 11 verbunden und ruhen auf Endstützen 12, um das Portal zu bilden. Erforderlichenfalls können zwischen den Endstützen Zwischenstützen (nicht dargestellt) angeordnet sein. Mit strichpunktierten Linien ist eine Verlängerung der Querträger 3 und 4 angedeutet, die ebenfalls an den Enden verbunden sind und auf Endstützen 12' ruhen, wobei die Längsträger 5 und 6 samt den Endstützen entfallen, sodaß der Wagen nur in Y-Richtung verschiebbar ist. Auch bei diesem Beispiel können zwischen den Endstützen 12' zusätzliche Zwischenstützen (nicht dargestellt) angeordnet sein. Auf diese Weise kann einerseits ein im Flächenportalgerät und andererseits ein Linienportalgerät realisiert werden.

Das in Fig. 1 bis 3 dargestellte Portalgerät ist beispielsweise als Flächen-Portalgerät ausgebildet, wobei für die zur Fig. 1 gleichen Teile die gleichen Bezugszeichen verwendet werden.

Wie aus Fig. 3 ersichtlich ist, weist der Holm 7 ein rechteckförmiges Hohlprofil auf, wobei auf zwei einander gegenüberliegenden Seiten des Holms 7 jeweils eine prismatische Schiene 13 angeordnet ist, die z.B. mittels Schrauben (nicht dargestellt) am Holm 7 befestigt ist. Im Wagen 1 sind vier Rollenpaare 14 bzw. 14' angeordnet, die eine Rollenführung für den Holm 7 bilden, indem jeweils zwei Rollenpaare 14 bzw. 14'

5 übereinanderliegend auf den beiden prismatischen Schienen 13 anliegen. Wie später erläutert wird, sind auf einer Seite des Holms 7 die zwei Rollenpaare 14 starr gelagert, während auf der anderen Seite die zwei Rollenpaare 14' federnd gegen den Holm 7 abgestützt sind, damit mechanische Spannungen, bedingt durch Wärmeausdehnung od.dgl. kompensiert werden. Eine Antriebseinrichtung 15 treibt über ein Getriebe 16 ein Zahnrad 17 an, das in eine am Holm 7 in Längsrichtung befestigte Zahnstange (nicht dargestellt) eingreift, sodaß der Holm 7 in Z-Richtung verschiebbar ist. Damit der Holm 7 unter Last rascher und leichter bewegt werden kann, ist ein hydraulischer Zylinder 18 vorgesehen, dessen Kolbenstange mit dem Holm 7 verbunden ist, wie später erläutert wird.

15 Auf dem Querträger 3 ist eine flache Schiene 20, z.B. durch Schraubung befestigt, während auf dem Querträger 4 eine prismatische Schiene 21 ebenfalls durch Schraubung befestigt ist. Dementsprechend sind auf der Unterseite des Wagens 1 oberhalb des Querträgers 3 zwei Rollen 22 befestigt, die auf 20 der flachen Schiene 20 laufen, während ebenfalls auf der Unterseite des Wagens 1 oberhalb des Querträgers 4 zwei Rollenpaare 23 befestigt sind, die auf der prismatischen Schiene 21 laufen. Die Ausbildung der Rollen 22 bzw. der Rollenpaare 23 wird später erläutert. Eine zweite Antriebseinrichtung 24 treibt über ein Getriebe 25 ein Zahnrad 26 an, das in eine am Querträger 3 in Längsrichtung befestigte Zahnstange 27 eingreift, sodaß der Wagen 1 in Y-Richtung verfahrbar ist. Erforderlichenfalls kann auch am Querträger 4 eine Zahnstange befestigt sein, in die ein zusätzliches vom 30 Getriebe 25 angetriebenes Zahnrad eingreift. Auf dem Längsträger 6 ist eine flache Schiene 28 z.B. durch Schraubung befestigt, während auf dem Längsträger 5 eine prismatische Schiene 29 ebenfalls durch Schraubung befestigt ist.

Dementsprechend sind auf der Unterseite der Brücke 2 bzw. der Querträger 3 und 4 oberhalb des Längsträgers 6 zwei Rollen 30 befestigt, die auf der flachen Schiene 28 laufen, während ebenfalls auf der Unterseite der Brücke 2 bzw. der Querträger 3 und 4 oberhalb des Längsträgers 5 zwei Rollenpaare 31 befestigt sind, die auf der prismatischen Schiene 29 laufen. Eine dritte Antriebseinrichtung 32 treibt über ein Getriebe 33 und über je eine Kardanwelle 34 zwei Zahnräder 35 und 36 an, die in jeweils an den Längsträgern 5 und 6 befestigten Zahnstangen 37 und 38 eingreifen, sodaß die Brücke 2 in X-Richtung verfahrbar ist. Gegebenenfalls kann eine der Kardanwellen 34 bzw. Zahnräder 35,36 und Zahnstangen 37,38 entfallen, wenn z.B. die Brückenlänge relativ kurz ist.

An den Enden der Brücke 2 bzw. der Längsträger 5 und 6 sind jeweils Stoßdämpfer 39 angebracht. Die Energiezufuhr zu den Antriebseinrichtungen 8,9,15,24 und 32 erfolgt über flexible elektrische und/oder pneumatische Leitungen 40,41 und 42. Als Antriebseinrichtungen werden vorzugsweise Elektromotore verwendet. Für die zur Steuerung bzw. Regelung der Antriebseinrichtung erforderliche Erfassung der Lage, Geschwindigkeit, Verzögerung etc. werden an sich bekannte Meßwertgeber, Sensoren, Annäherungsschalter usw. eingesetzt. Die Fig. 5 bis 7 zeigen den Aufbau eines Rollenträgers für die Rollen 22 und 30, die auf den flachen Schienen 20 und 30 des Querträgers 3 bzw. des Längsträgers 6 laufen. Ein Lagergehäuse 43 trägt einen Lagerbolzen 44, auf welchem z.B. die Rolle 22 befestigt ist, die vorzugsweise als Zylinderrollenlager ausgebildet ist. Der Lagerbolzen 44 ist in axialer Richtung durch ein Sicherungsblech 45 gesichert, welches mittels zwei Schrauben 46 am Lagergehäuse 43 befestigt ist. Über einen Schmiernippel 47 erfolgt die Schmierung des Zylinderrollenlagers. Mittels vier Schrauben 48 wird das Lagergehäuse 43 z.B.

mit dem Wagen 1 verbunden. An der Stirnseite des Lagergehäuses 43 ist eine Abstreiferplatte 49 mittels zwei Schrauben 50 befestigt. Am Ende der Abstreiferplatte 49 ist ein Abstreifer 51 aus Gummi od.dgl. mittels zwei Schrauben 52 befestigt, wodurch ein auf der Schiene 20 haftender Schmutz oder Staub entfernt wird. Eine auf der Abstreiferplatte 49 mittels einer Schraube 53 angeschraubte Scheibe 54 dient als Angriffsfläche für die Stoßdämpfer 39 nach Fig. 1 bis 3.

Die Fig. 8 bis 10 zeigen den Aufbau eines Rollenträgers für die Rollenpaare 14,23 und 31, die auf den prismatischen Schienen 13,21 und 29 des Holms 7, des Querträgers 4 und des Längsträgers 5 laufen. Ein Lagergehäuse 55 trägt zwei zueinander schräg versetzte Lagerbolzen 56, auf welchen z.B. das Rollenpaar 23 befestigt ist, dessen Rollen vorzugsweise als Zylinderrollenlager ausgebildet sind. Die Lagerbolzen 56 sind in axialer Richtung jeweils durch eine Platte 57 gesichert, welche am Lagergehäuse 55 aufliegt und mittels zweier Schrauben 58 am Lagerbolzen 56 angeschraubt ist. Über Schmiernippel 59 erfolgt die Schmierung der Zylinderrollenlager. Mittels drei Schrauben 60 und zwei Stiften 60' wird das Lagergehäuse 55 z.B. mit dem Wagen 1 verbunden. An der Stirnseite des Lagergehäuses 55 ist eine Abstreiferplatte 61 mittels zweier Schrauben 62 befestigt. Am Ende der Abstreiferplatte 61 sind zwei Abstreifer 63 aus Gummi od.dgl. jeweils mittels zwei Schrauben 64 befestigt.

Die Fig. 11 bis 13 zeigen den Aufbau eines Rollenträgers für die gefederten Rollenpaare 14', die auf der prismatischen Schiene 13 auf einer Seite des Holms 7 laufen. Ein Lagergehäuse 65 trägt eine beidseitig im Lagergehäuse gelagerte Achse 66, die auf einer Seite in einer Lagerbüchse 66' gelagert ist und auf der anderen Seite einen Kopf 67 aufweist, der mittels einer

Schraube 68 starr mit dem Lagergehäuse 65 verbunden ist. Der Rollenträger wird durch einen schwenkbar auf der Achse 66 auf zwei Schräggelenklagern 69 gelagerten Schwenkarm 69' gebildet, der an seinem freien Ende zwei zueinander schräg versetzte Lagerbolzen 70 trägt, auf welchen das Rollenpaar 14' befestigt ist, dessen Rollen vorzugsweise als Zylinderrollenlager ausgebildet sind. Die Lagerbolzen 70 sind in axialer Richtung jeweils durch eine Platte 71 gesichert, welche am Lagergehäuse 65 aufliegt und mittels zwei Schrauben 72 am Lagerbolzen 70 angeschraubt ist. Über Schmiemippel 73 erfolgt die Schmierung der Zylinderrollenlager. Das Lagergehäuse 65 weist einen mittigen Flansch 74 auf, der vier Schrauben 75 und zwei Stifte 75' trägt, über welche das Lagergehäuse mit dem Wagen 1 verbunden ist. Zwischen der Lagerbüchse 66' und dem daran anschließenden Schräggelenklager 69 können Paßscheiben 76 eingesetzt werden, damit die Mitte des Schwenkarms 69' bzw. des Rollenpaares 14' genau mit der Mitte der prismatischen Schiene 13 fluchtet.

Am freien Ende des Schwenkarms 69' greifen zwei Druckfedern 77 an, die sich anderseits gegen das Lagergehäuse 65 abstützen. Damit die Druckfedern 77 leicht montiert, demontiert und lagemäßig fixiert werden können, sind an den Enden der Druckfedern 77 scheibenförmige Druckstücke 78 und 79 angeordnet, die beidseitig eine zylindrische Verbreiterung 80 mit einer mittigen Bohrung 81 aufweisen, wobei die Bohrung 81 des Druckstückes 78, welches am Schwenkarm 69' aufliegt, mit einem Innengewinde versehen ist. Der Außendurchmesser der zylindrischen Verbreiterung 80 ist einerseits dem Innendurchmesser der Druckfedern 77, und anderseits dem einer Bohrung 82 im Lagergehäuse 65 und einer Sackbohrung 83 im Schwenkarm 69' angepaßt, sodaß die Druckfedern 77 lagemäßig fixiert sind. Zur Montage und Demontage der Druckfedern 77 wird

eine Schraube (nicht dargestellt) über die Bohrung 82 und die Bohrung 81 eingeführt und in das Innengewinde des Druckstückes 78 eingeschraubt, wodurch die Druckfedern 77 zusammengedrückt werden können und somit der Schwenkarm 69' entlastet wird. Am außenseitigen Ende des Schwenkarms 69' ist wiederum eine Abstreiferplatte 84 mittels zwei Schrauben 85 angeschraubt, wobei an der Abstreiferplatte 84 zwei Abstreifer 86 mittels je zwei Schrauben 87 befestigt sind. Zur Begrenzung der Schwenkbewegung des Schwenkarms 69' ist eine Anschlagsschraube 88 mit Gegenmutter 89 im Lagergehäuse 65 vorgesehen.

In Fig. 14 bezeichnet 90 einen Druckbehälter einer Gewichtsausgleichseinrichtung für den Holm 7, wobei der Druckbehälter eine Hydraulikflüssigkeit enthält, die unter dem Druck eines gasförmigen Mediums, z.B. komprimierte Luft, steht. Der Druckbehälter ist mittels Schrauben 91 am Wagen 1 befestigt. Am unteren Ende des Druckbehälters ist eine Hydraulikarmatur 92 mit einem händisch betätigbaren Absperrhahn 93 angeflanscht. Vom Absperrhahn 93 führt eine starre Leitung 94 zu einem T-Stück 95, von dem einerseits ein Hydraulikschlauch 96 wegführt, und an dem andererseits ein Kniestück 97 angeschlossen ist, an welches ein Druckschalter 98 zur Überwachung des Drucks angeschlossen ist. Der Hydraulikschlauch 96 mündet in ein Anschlußstück 99 eines hydraulischen Zylinders 100, welcher lotrecht stehend am Wagen 1 über Klötze 101 angeschraubt ist. Die vom unteren Ende des hydraulischen Zylinders 100 herausragende Kolbenstange 102 ist gelenkig mit einer Lasche 103 verbunden, welche mittels Schrauben 104 an einer schienenfreien Seite des Holms 7 befestigt ist. Je nach der höhermäßigen Stellung des Holms 7 herrscht im Druckbehälter 90 ein Druck zwischen 14 und 20 bar.

Die Fig. 15 bis 18 zeigen eine bevorzugte Ausführungsform einer Greifvorrichtung zum Erfassen von Wellen, Kurbelwellen od.dgl., welche am unteren Ende des Holms 7 befestigbar ist. Zu diesem Zweck ist eine Tragplatte 105 am Holm 7 mittels mehrerer

5 Schrauben 106 angeschraubt (Fig.17). Die Tragplatte 105 ist mit zwei Leisten 107 versteift, die mittels Schrauben 107' mit der Tragplatte 105 verbunden ist (Fig.15). Wie aus Fig. 17 ersichtlich ist, ist nur der linke Greifer der vorzugsweise aus zwei identischen Greifern bestehenden Greifvorrichtung

10 dargestellt. Eine Vorderwand 108 und eine Rückwand 109 bilden zwei Tragelemente für die Einzelteile des Greifers. Die Vorder- und Rückwand 108,109 sind an den oberen Ecken über je einen Verbindungsklotz 110 mittels Schrauben 111 und Stiften 112 miteinander verbunden. Etwa in halber Höhe der Vorder- bzw.

15 Rückwand 108, 109 sind innenseitig je zwei im Abstand zueinander angeordnete waagrecht verlaufende vierkantige Führungsleisten 113 an der Vorderwand 108 und an der Rückwand 109 angeschraubt, die als Führung für zwei Schieber 114 dienen, die jeweils über einen Verbindungsteil 115 mit den Anschluß-

20 stücken an den Enden eines hydraulischen Zylinders 116 verbunden sind, der somit "schwimmend" gelagert ist. Am unteren Ende jedes Schiebers 114 ist ein halbkreisförmiges Druckstück 117 angeschraubt. Jedes Druckstück 117 befindet sich im offenen Zustand des Greifers oberhalb der Drehachse 118 jedes Greifarms

25 119, der jeweils aus einem auf der Drehachse 118 starr befestigten Schwenkteil 120, und einem an letzteren angeschraubten Hebel 121 besteht. Der Schwenkteil 120 weist auf seiner oberen Seite einen zunächst halbkreisförmig und anschließend schräg nach oben verlaufenden Kurvenzug 122 auf,

30 auf welchem das Druckstück 117 gleitet. Jede Drehachse 118 ist mittels Lagerbuchsen 123 in der Vorder- und Rückwand 108,109 drehbar gelagert. Die starre Verbindung mit dem Schwenkteil 120 ist durch eine Paßfeder 124 gewährleistet. Bei Betätigung des

hydraulischen Zylinders 116 werden somit die Druckstücke 117 in waagrechtlicher Richtung nach außen bzw. nach innen gedrückt und die Schwenkteile 120 nach innen bzw. nach außen verschwenkt. Unterhalb der Führungsleisten 113 befindet sich mittig ein Distanzstück 125, welches mittels Schrauben 126 und Stiften 127 an der Vorder- und Rückwand 108,109 befestigt ist und zur lotrechten Führung eines Keilschiebers 128 dient. Der Keilschieber 128 besteht aus zwei Platten 129,130, die in einer rechteckförmigen Ausnehmung des Distanzstücks 125 geführt sind und am oberen Ende eine Abstufung aufweisen, die am Rand der Ausnehmung des Distanzstücks 125 aufliegt. Ein Schieber 131 ist in mittigen Nuten der Platten 129, 130 lotrecht verschiebbar angeordnet und mit einer Rasteinrichtung 132 versehen, die ein Fixieren des Schiebers 131 zwischen den Platten 129,130 ermöglicht. Zu diesem Zweck ist der Schieber 131 mit keilförmigen Vertiefungen 133 versehen, in welche ein federnd gelagertes Raststück 134 einrastet. Der Schieber 131 trägt am oberen Ende eine Schraube 135, die in einem lotrecht ausgerichteten Langloch 136 in der Platte 130 geführt ist, sodaß der Schieber 131 bei Freigabe der Rasteinrichtung 132 nicht nach unten fällt. Die oberen Enden der Platten 129,130 sind abgeschrägt, wobei der Steigungswinkel der Abschrägung mit dem eines Keils 137 übereinstimmt, der zwischen den beiden Schiebern 114 ebenfalls auf den Führungsleisten 113 waagrecht verschiebbar angeordnet ist. Wie aus Fig. 16 und 17 hervorgeht, ist der Keil 137 über eine Schraube 138 mit einem Mitnehmer 139 verbunden, an welchem eine Platte 140 angeschraubt ist. Am Mitnehmer 139 ist auch ein Ende eines Bolzens 141 mittels eines Stiftes 142 befestigt, dessen anderes Ende in einer Halterung 143 waagrecht verschiebbar gelagert ist, welche mittels Schrauben 144 an der Vorderwand 108 befestigt ist. Der Bolzen 141 trägt eine Druckfeder 145, die sich einerseits gegen die Halterung 143 und andererseits gegen den Mitnehmer 139 abstützt,

sodaß der Keil 137 in der Darstellung nach Fig. 16 nach links, bzw. in der Darstellung nach Fig. 15 nach rechts gedrückt wird.

In Verlängerung der Längsachse des Bolzens 141 ist ein hydraulischer Zylinder 146 außenseitig an der Vorderwand 108 befestigt, dessen Stößel 147 am Ende des Bolzens 141 beim Mitnehmer 139 angreift, sodaß bei Betätigung des hydraulischen Zylinders 146 der Keil in der Darstellung nach Fig. 16 nach rechts, bzw. in der Darstellung nach Fig. 15 nach links, zur Kraft der Druckfeder 145 entgegengerichtet, gedrückt wird.

In der Höhe der Platte 140 sind außenseitig an der Vorderwand 108 zwei induktive Annäherungsschalter 147, 148 angebracht, wobei der Schalter 147 auf die Endstellung der Platte 140 bei entspannter Druckfeder 145 und der Schalter 148 auf die Endstellung der Platte 140 bei gespannter Druckfeder 145 anspricht. In ähnlicher Weise wird die Schwenkstellung der Greifarme 119 mittels zwei induktiven Annäherungsschaltern 149, 150 überwacht, die ebenfalls außenseitig an der Vorderwand 108 befestigt sind und je auf die Stellung einer Klemmplatte 151 ansprechen, welche auf den Drehachsen 118 befestigt sind.

Sind die Greifarme 119 ganz geöffnet, so liegen die Klemmplatten 151 an den Schaltern 149, 150 an, wobei die Offenstellung der Greifarme 119 mechanisch durch zwei Druckstücke 152 begrenzt wird, die am Distanzstück 125 angeschraubt sind und als Anschlag für die Schwenkteile 120 dienen.

Die beiden Greifer sind auf der Tragplatte 105 in waagrechter Richtung verschiebbar und fixierbar, damit die Greifvorrichtung an die Länge der Werkstücke anpaßbar ist. Die Verbindungsklötze 110 weisen hierzu eine zur Tragplatte 105 hin ausgerichtete Ausnehmung auf, in der eine Zentrierung 153 verschiebbar angeordnet ist. Die Zentrierung 153 ist am Ende abgeschrägt und untergreift das ebenfalls abgeschrägte Ende der Tragplatte 105.

Am anderen Ende weist die Zentrierung 153 ein Sackloch 154 mit Innengewinde auf, in welches eine Gewindespindel 155 eingreift, die über eine Bohrung 156 aus dem Klotz 110 herausgeführt ist und am Ende eine Mutter 157 trägt. Die Mutter 157 ist mit einem
5 Stift 158 auf der Gewindespindel 155 fixiert und stützt sich über eine Scheibe 159 außen am Klotz 110 ab. Auf der Innenseite des Klotzes 110 ist die Gewindespindel 155 durch einen Bund 160 verstärkt, der sich über eine Tellerfeder 161 am Klotz 110 innenseitig abstützt. Die Schrägflächen der Zentrierung 153 und
10 der Tragplatte 105 sind mit einer feinen Verzahnung versehen, damit eine Sicherheit gegen eine Verschiebung des Greifers relativ zur Tragplatte 105 gewährleistet ist und eine Einstellung des Abstands der beiden Greifer in kleinen Schritten erfolgen kann. Die an der Außenseite der Vorderwand
15 108 liegenden Teile sind durch eine Abdeckung 162 geschützt.

Anschließend wird die Funktionsweise der Greifvorrichtung erläutert. Zuerst wird über die induktiven Annäherungsschalter 149 und 150 kontrolliert, ob die Greifarme 119 geöffnet sind.
20 Gleichzeitig wird mit dem induktiven Annäherungsschalter 148 überprüft, ob sich der Keil 137 in der nach Fig. 15 gezeigten Lage befindet. Sind beide Bedingungen eingehalten, so wird die Greifvorrichtung soweit abgesenkt, bis der Keilschieber 128 nach Berühren des Werkstückes durch den Schieber 131 etwas
25 angehoben wird, worauf der hydraulische Zylinder 146 freigegeben wird und die Druckfeder 145 den Keil 137 über den Mitnehmer 139 soweit nach rechts verschiebt (Fig.15), bis die schräge Fläche des Keils 137 satt auf der schrägen Fläche des angehobenen Keilschiebers 128 bzw. der Platten 129,130
30 aufliegt, wodurch das Werkstück in lotrechter Richtung fixiert ist. Anschließend wird der hydraulische Zylinder 116 betätigt und die Greifarme 119 in Schließstellung gebracht, bis ein erhöhter Druck in der Zuleitung zum Zylinder 116 anzeigt, daß

die Greifarme 119 das Werkstück berühren, worauf der Greifvorgang beendet ist.

5 Bewegt sich der Keil 137 während des Greifvorganges ganz nach
rechts, so gibt der induktive Annäherungsschalter 147 das
Signal, daß kein Werkstück vorhanden ist, da der Keilschieber
128 nicht angehoben wurde, worauf der Greifvorgang unterbrochen
wird. Wenn Druckstücke 117 der Schieber 114 am Ende des
10 Greifvorganges auf dem schräg verlaufenden Kurvenzug 112 der
Schwenkteile 120 zu stehen kommt, ist eine selbsthemmende
Wirkung gegeben, wodurch das Werkstück auch bei Ausfall der
Hydraulikanlage sicher gehalten wird.

15

Patentansprüche

1. Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs-und/oder Fertigungs- und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl. in X-Richtung und/oder Y-Richtung sowie in Z-Richtung, bestehend aus einem mittels zumindest vier Rollen auf einer Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine Rollenführung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger od.dgl. angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greifvorrichtung für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im Abstand zueinander angeordneten und an den Enden miteinander verbundenen Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahlweise an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den Enden zumindest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten Winkel zur Brücke und im Abstand zueinander angeordneten Längsträgern laufen, die an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt sind, sowie mit Antriebs- einrichtungen für die Bewegung des Wagens, des Holms od.dgl., und der Brücke, wobei die Greifvorrichtung gegebenenfalls mit zumindest einer Antriebseinrichtung zum Verdrehen der Greifvorrichtung um zumindest eine Drehachse ausgestattet ist, dadurch gekennzeichnet, daß auf dem Holm (7) od.dgl. auf zwei einander gegenüberliegenden Seiten vorzugsweise prismatische Schienen (13) angeordnet sind, deren Seitenflächen in an sich bekannter Weise schräge Laufflächen für zumindest vier Rollenpaare (14,14') der Rollenführung des Wagens (1) bilden, daß auch auf einem der Querträger (4) der Brücke eine prismatische Schiene (21) angeordnet ist, deren Seitenflächen schräge Laufflächen für zumindest zwei Rollenpaare (23) des Wagens (1) bilden, während auf dem anderen Querträger (3) eine flache Schiene (20) angeordnet ist, welche eine waagrechte Lauffläche

für zumindest zwei Rollen (22) des Wagens (1) bildet und daß bei der Verwendung von Längsträgern (5,6) auch auf einem der Längsträger (5) eine prismatische Schiene (29) angeordnet ist, deren Seitenflächen schräge Laufflächen für zumindest
5 zwei Rollenpaare (31) der Brücke bilden, während auf dem anderen Längsträger (6) eine flache Schiene (28) angeordnet ist, welche eine waagrechte Lauffläche für zumindest zwei Rollen (30) der Brücke bildet.

10 2. Industrieroboter nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß zumindest zwei Rollenpaare (14') der Rollenführung des Wagens auf einer der gegenüberliegenden Seiten des Holms (7) od.dgl. gegen den Holm (7) in an sich bekannter Weise federnd gelagert abgestützt sind, während die Rollenpaare (14) auf
15 der anderen Seite starr gelagert sind, indem die federnd gelagerten Rollenpaare (14') an einem, innerhalb eines Lagergehäuses (65) auf einer Achse (66) schwenkbar gelagerten Schwenkarm (69') auf zwei schräg zueinander versetzten Lagerbolzen (70) befestigt sind, wobei am freien Ende des
20 Schwenkarms (69') zumindest eine Druckfeder (77) angreift, die sich anderseits am Lagergehäuse (65) abstützt.

3. Industrieroboter nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß an beiden Enden der Druckfeder ein scheibenförmiges Druckstück (78,79) mit einer mittigen Bohrung (81) angeordnet ist,
25 das beidseitig eine zylindrische Verbreiterung (80) aufweist, deren Außendurchmesser einerseits dem Innendurchmesser der Druckfeder (77) und anderseits dem einer Bohrung (82) im Lagergehäuse (65) und einer Sackbohrung (83) im Schwenkarm (69') angepaßt ist, sodaß die Druckfeder lagemäßig fixiert
30 ist, wobei die Bohrung (81) des Druckstückes (78), welches am Schwenkarm (69') aufliegt, mit einem Innengewinde versehen ist.

4. Industrieroboter nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet,
daß die Achse (66) im Lagergehäuse (65) beidseitig auf Schräg-
gelenklagern (69) gelagert ist, wobei bei zumindest einem der
Schräggelenklager zumindest eine Paßscheibe (76) zum
5 Einstellen des axialen Lagerspiels vorgesehen ist.

5. Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs-und/oder
Fertigungs-und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück,
Geräteteil od.dgl., in X-und/oder Y-Richtung sowie in Z-
10 Richtung, bestehend aus einem mittels zumindest vier Rollen
auf einer Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine
Rollenführung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger
od.dgl. angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greif-
vorrichtung für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im
15 Abstand zueinander angeordneten und an den Enden miteinander
verbundenen Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahl-
weise an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls
dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den
Enden zumindest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten
20 Winkel zur Brücke und im Abstand zueinander angeordneten
Längsträgern laufen, die an den Enden je auf Endstützen und
erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt
sind, sowie mit Antriebseinrichtungen für die Bewegung des
Wagens, des Holms od.dgl. und der Brücke, wobei die Greifvor-
25 richtung gegebenenfalls mit zumindest einer Antriebseinrichtung
zum Verdrehen der Greifvorrichtung um zumindest eine
Drehachse ausgestattet ist, dadurch gekennzeichnet, daß der
Holm od.dgl. mit einer hydraulisch betriebenen Gewichtsaus-
gleicheinrichtung verbunden ist.

30

6. Industrieroboter nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet,
daß die Gewichtsausgleicheinrichtung aus einem am Wagen (1)
befestigten Hydraulikzylinder (100) besteht, dessen Kolben-

35

stange (102) mit dem Holm (7) od.dgl. verbunden ist, wobei vom Hydraulikzylinder (100) ein Hydraulikschlauch (96) zu einem Druckbehälter (90) führt, in welchem die Hydraulikflüssigkeit unter dem Druck eines gasförmigen Mediums steht.

5

7. Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs-und/oder Fertigungs-und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl. in X-und/oder Y-Richtung sowie in Z-Richtung, bestehend aus einem mittels zumindest vier Rollen auf einer
10 Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine Rollenführung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger od.dgl. angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greifvorrichtung für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im Abstand zueinander angeordneten und an den Enden miteinander verbundenen
15 Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahlweise an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den Enden zumindest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten Winkel zur Brücke und im Abstand zueinander angeordneten Längsträgern
20 laufen, die an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt sind, sowie mit Antriebseinrichtungen für die Bewegung des Wagens, Holms od.dgl. und der Brücke, wobei die Greifvorrichtung gegebenenfalls mit zumindest einer Antriebseinrichtung zum Verdrehen
25 der Greifvorrichtung um zumindest eine Drehachse ausgestattet ist, dadurch gekennzeichnet, daß am Holm (7) od.dgl. eine Zahnstange befestigt ist, in welche ein Zahnrad (17) der Antriebseinrichtung (15) für den Holm eingreift.

30 8. Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs-und/oder Fertigungs-und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl. in X-und/oder Y-Richtung sowie in Z-Richtung,

35

bestehend aus einem mittels zumindest vier Rollen auf einer
Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine Rollenfüh-
rung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger od.dgl.
angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greifvorrichtung
5 für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im Abstand zu-
einander angeordneten und an den Enden miteinander verbundenen
Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahlweise an den
Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen
auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den Enden zumin-
10 dest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten Winkel zur
Brücke und im Abstand zueinander angeordneten Längsträgern
laufen, die an den Enden je auf Endstützen und erforderlichen-
falls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt sind, sowie
mit Antriebseinrichtungen für die Bewegung des Wagens, Holms
15 od.dgl. und der Brücke, wobei die Greifvorrichtung gegebenen-
falls mit zumindest einer Antriebseinrichtung zum Verdrehen
der Greifvorrichtung um zumindest eine Drehachse ausgestattet
ist, dadurch gekennzeichnet, daß auf einem der Querträger (3)
der Brücke eine Zahnstange (27) befestigt ist, in welche ein
20 Zahnrad (26) der Antriebseinrichtung (24) für den Wagen (1)
eingreift.

9. Industrieroboter der Portalbauweise für Handhabungs-und/oder
Fertigungs-und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil
25 od.dgl. in X-und/oder Y-Richtung sowie in Z-Richtung,
bestehend aus einem mittels zumindest vier Rollen auf einer
Brücke fahrbar gelagerten Wagen, auf welchem eine Rollenfüh-
rung für einen lotrecht verschiebbaren Holm, Träger od.dgl.
angeordnet ist, an dessen unterem Ende eine Greifvorrichtung
30 für das Werkstück od.dgl. angebracht ist, zwei im Abstand zu-
einander angeordneten und an den Enden miteinander verbundenen
Querträgern, welche die Brücke bilden, die wahlweise an den

Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt ist, oder an den Enden zumindest je zwei Rollen trägt, die auf zwei im rechten Winkel zur Brücke und im Abstand zueinander angeordneten Längsträgern
5 laufen, die an den Enden je auf Endstützen und erforderlichenfalls dazwischen auf Zwischenstützen abgestützt sind, sowie mit Antriebseinrichtungen für die Bewegung des Wagens, Holms od.dgl. und der Brücke, wobei die Greifvorrichtung gegebenenfalls mit zumindest einer Antriebseinrichtung zum Verdrehen
10 der Greifvorrichtung um zumindest eine Drehachse ausgestattet ist, dadurch gekennzeichnet, daß auf beiden Längsträgern (5,6) eine Zahnstange (37,38) befestigt ist, in welche jeweils ein Zahnrad (35,36) der Antriebseinrichtung (32) für die Brücke eingreift.

15 10. Industrieroboter nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen der Antriebseinrichtung (32) und den Zahnrädern (35,36) Kardanwellen (34) angeordnet sind.

20 11. Greiferkonstruktion mit Dreipunkthalterung und hydraulischer Betätigung, für einen Industrieroboter für Handhabungs- und/oder Fertigungs- und/oder Prüfaufgaben an einem Werkstück, Geräteteil od.dgl., wobei am unteren Ende eines Holms od.dgl. zumindest ein Greifer mit zwei Greifarmen vorgesehen ist,
25 dadurch gekennzeichnet, daß ein hydraulischer Zylinder (116) je ein Druckstück (117) betätigt, welches sich im offenen Zustand des Greifers jeweils oberhalb der Drehachse (118) der Greifarme (119) befindet und auf einem Kurvenzug (122) am Greifarm gleitet, sodaß bei Betätigung des hydraulischen
30 Zylinders (116) die Druckstücke (117) in waagrechter Richtung nach außen bzw. nach innen gedrückt und die Greifarme (119) nach innen bzw. nach außen verschwenkt werden, und daß eine in Verlängerung der Holmachse angeordneten lotrecht verschieb-

bare Schiebereinrichtung (128 bis 131) zur Fixierung des Werkstückes in lotrechter Richtung vorgesehen ist.

12. Greiferkonstruktion nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet,
5 daß je zwei innenseitige und im Abstand zueinander angeordnete waagrecht verlaufende Führungsleisten (113) an der Vorder- und Rückwand (108,109) angeordnet sind, die als Führung für zwei an den Anschlußstücken der Enden des hydraulischen Zylinders (116) befestigter Schieber (114) dienen, an
10 deren unteren Ende jeweils das Druckstück (117) befestigt ist, daß unterhalb der Führungsleisten (113) ein Distanzstück (125) mittig angeordnet ist, welches eine rechteckförmige Ausnehmung zur lotrechten Führung eines Keilschiebers (128) aufweist, welcher aus zwei Platten (129,130) besteht, die am
15 oberen Ende eine Abstufung aufweisen, welche am Rand der Ausnehmung aufliegt, wobei ein Schieber (131) in mittigen Nuten der Platten (129,130) lotrecht verschiebbar angeordnet und mit einer Rasteinrichtung (132) versehen ist, die ein Fixieren des Schiebers (131) zwischen den Platten (129,130) ermöglicht,
20 und wobei die Platten (129,130) am oberen Ende abgeschrägt sind, und die Abschrägung einen Steigungswinkel aufweist, der mit dem eines Keils (137) übereinstimmt, welcher zwischen den beiden Schiebern (114) ebenfalls auf den Führungsleisten (113) waagrecht verschiebbar angeordnet ist, einem mit dem Keil (137)
25 über einen Mitnehmer (139) verbundenen, waagrecht verschiebbar gelagerten Bolzen (141), welcher eine Druckfeder (145) trägt, die sich einerseits gegen eine Halterung (134) für den Bolzen (141) und andererseits gegen den Mitnehmer (139) abstützt, und einem in Verlängerung der Längsachse des Bolzens (141) angeordneten hydraulischen Zylinder (146),
30 dessen Stößel (147) am Ende des Bolzens (141) beim Mitnehmer (139) angreift.

13. Greiferkonstruktion nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Rasteinrichtung (132) aus einem federnd gelagerten Raststück (134) besteht, welches in keilförmigen Vertiefungen (133) des Schiebers (131) einrastet.

5

14. Greiferkonstruktion nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß der Mitnehmer (139) eine Platte (140) trägt, deren Endstellungen bei einer Verschiebung des Keils (137) durch zwei induktive Annäherungsschalter (147,148) feststellbar ist.

10

15. Greiferkonstruktion nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, daß auf den Drehachsen (118) der Greifarme (119) Klemmplatten (151) befestigt sind, deren Schwenkstellung durch induktive Annäherungsschalter (149,150) feststellbar ist.

15

16. Greiferkonstruktion nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß der Kurvenzug (122) am Greifarm (119) zunächst halbkreisförmig und anschließend schräg nach oben verläuft.

20

Fig.4

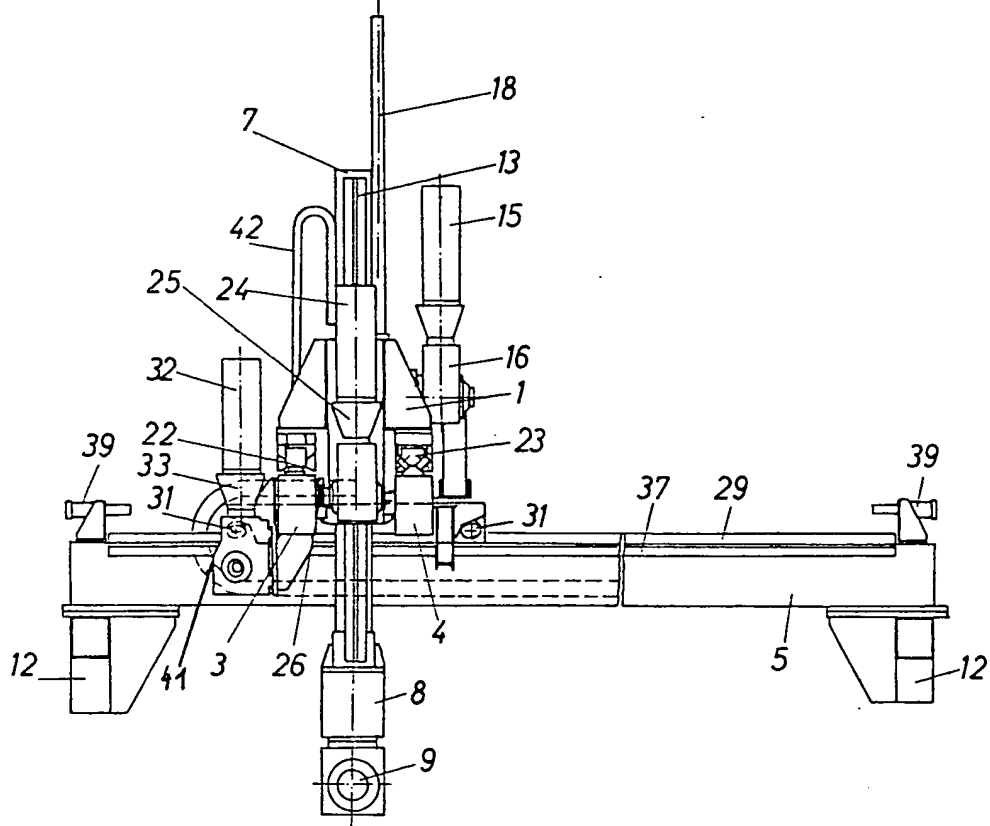
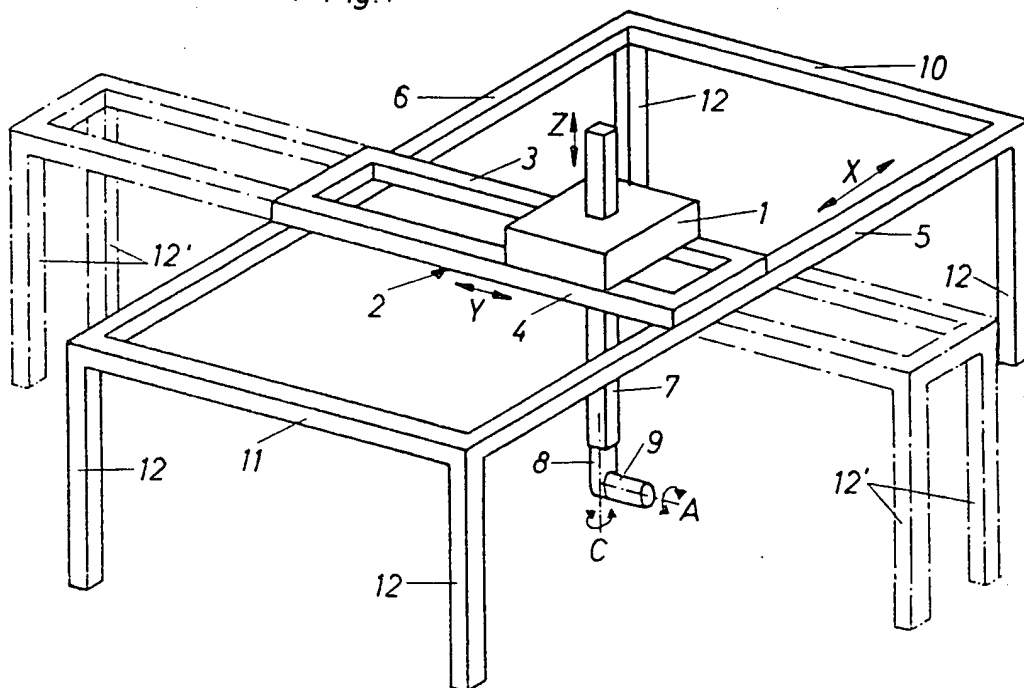


Fig. 1



THIS PAGE BLANK (USPTO)

Fig. 2

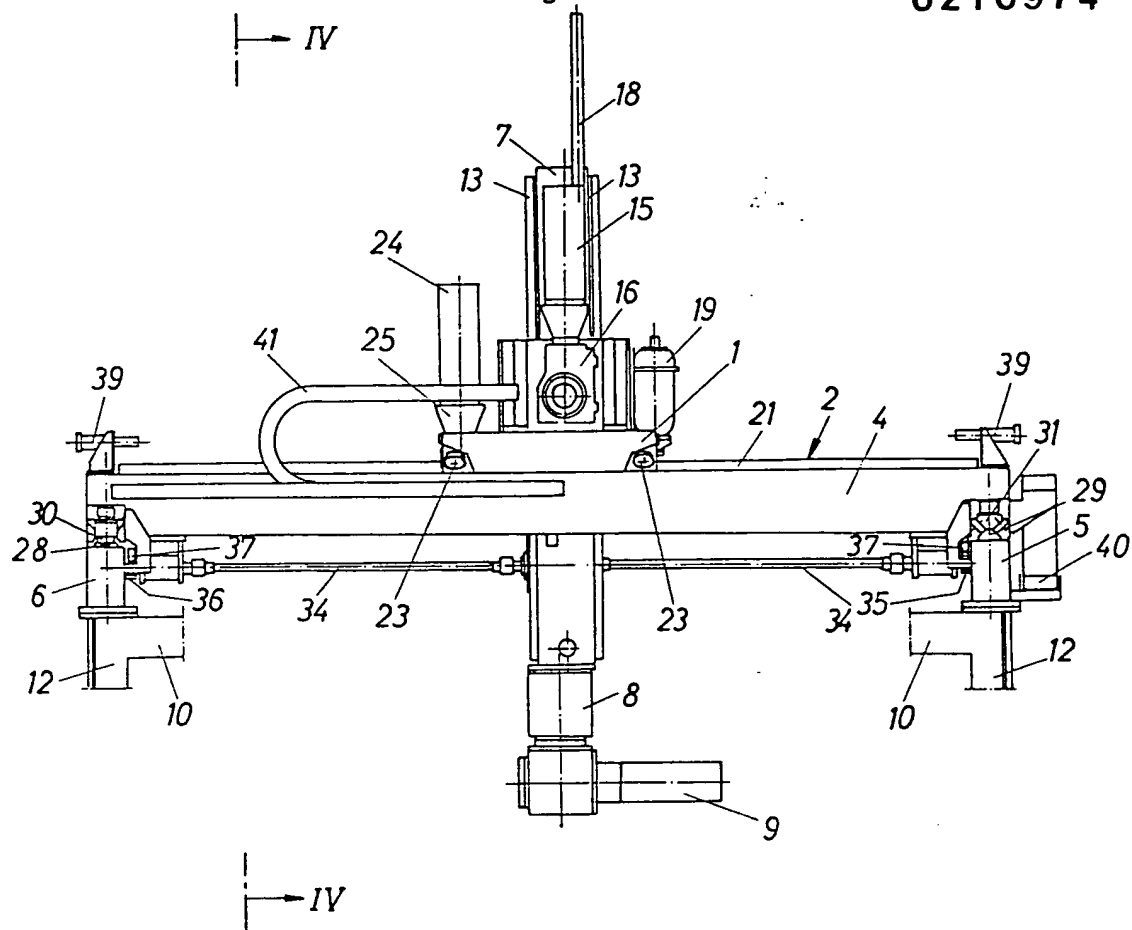
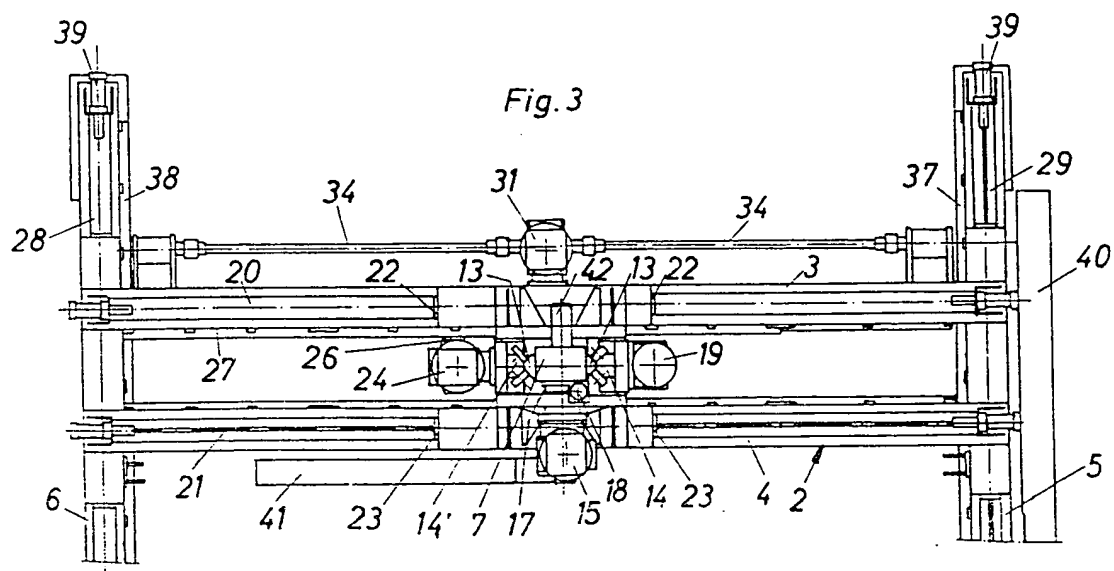


Fig. 3



THIS PAGE BLANK (USPTO)

Fig.5

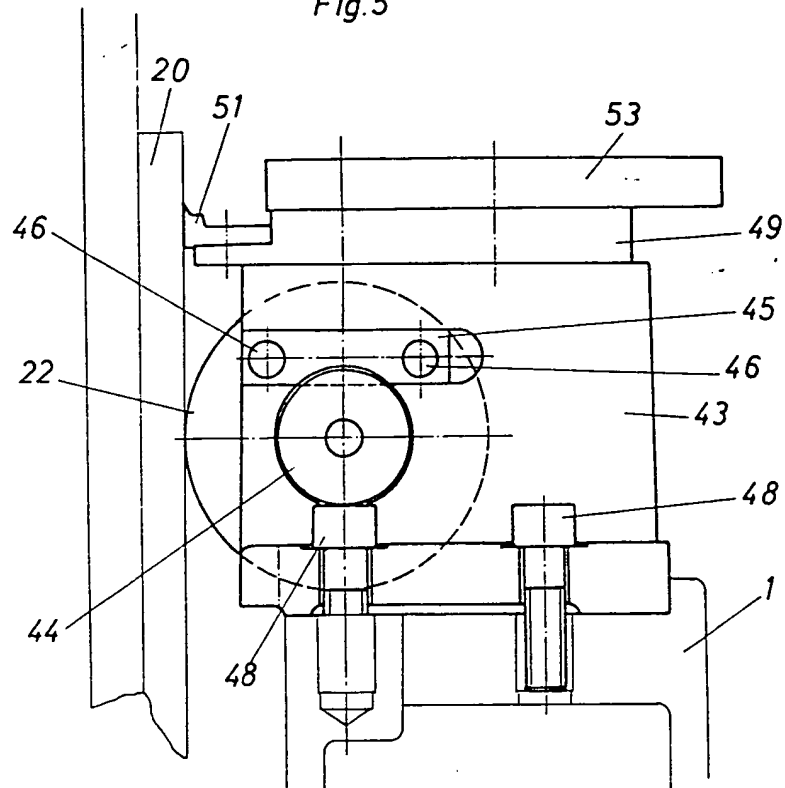
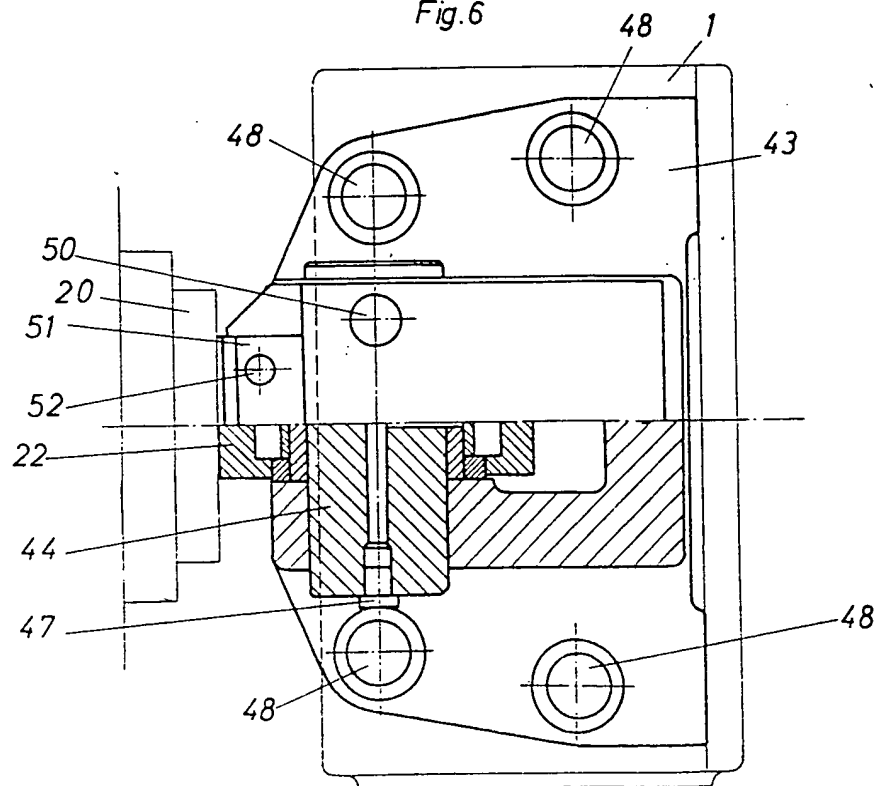


Fig.6



THIS PAGE BLANK (USPTO)

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Fig. 7

0210974

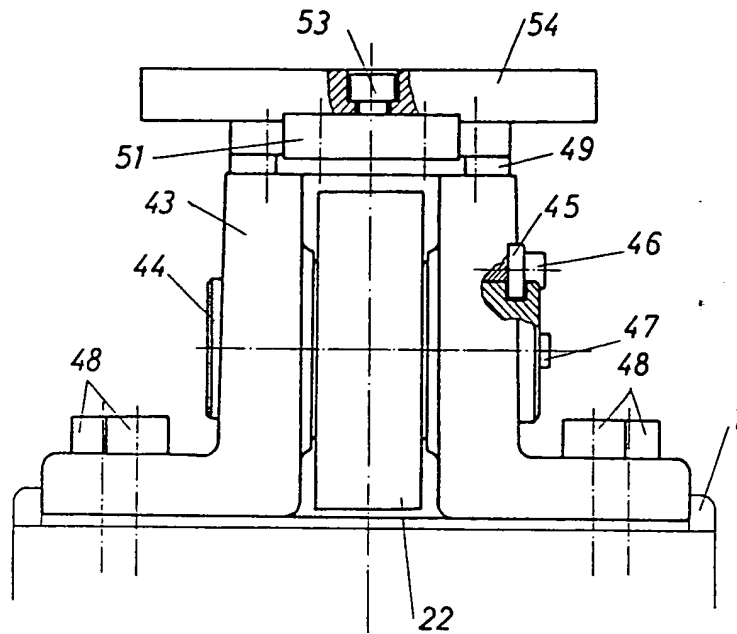
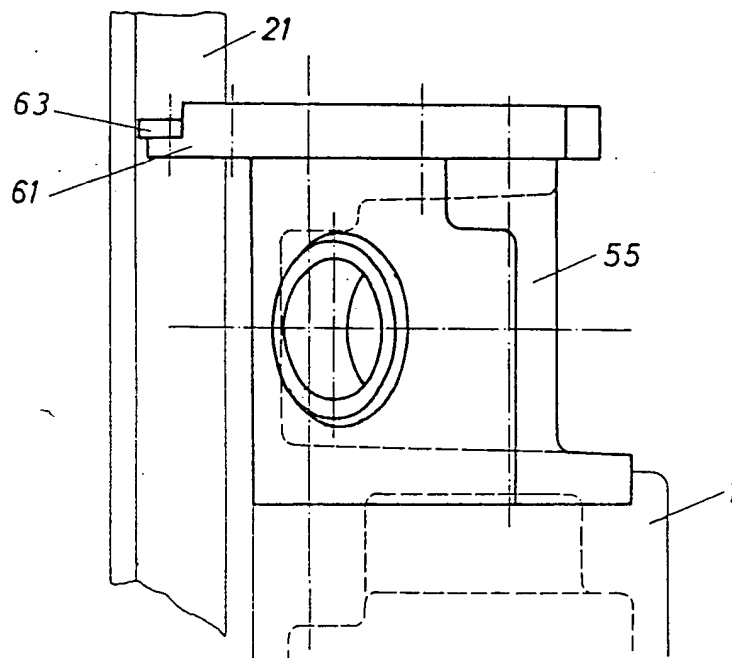


Fig. 10



THIS PAGE BLANK (USPTO)

Fig.11

0210974

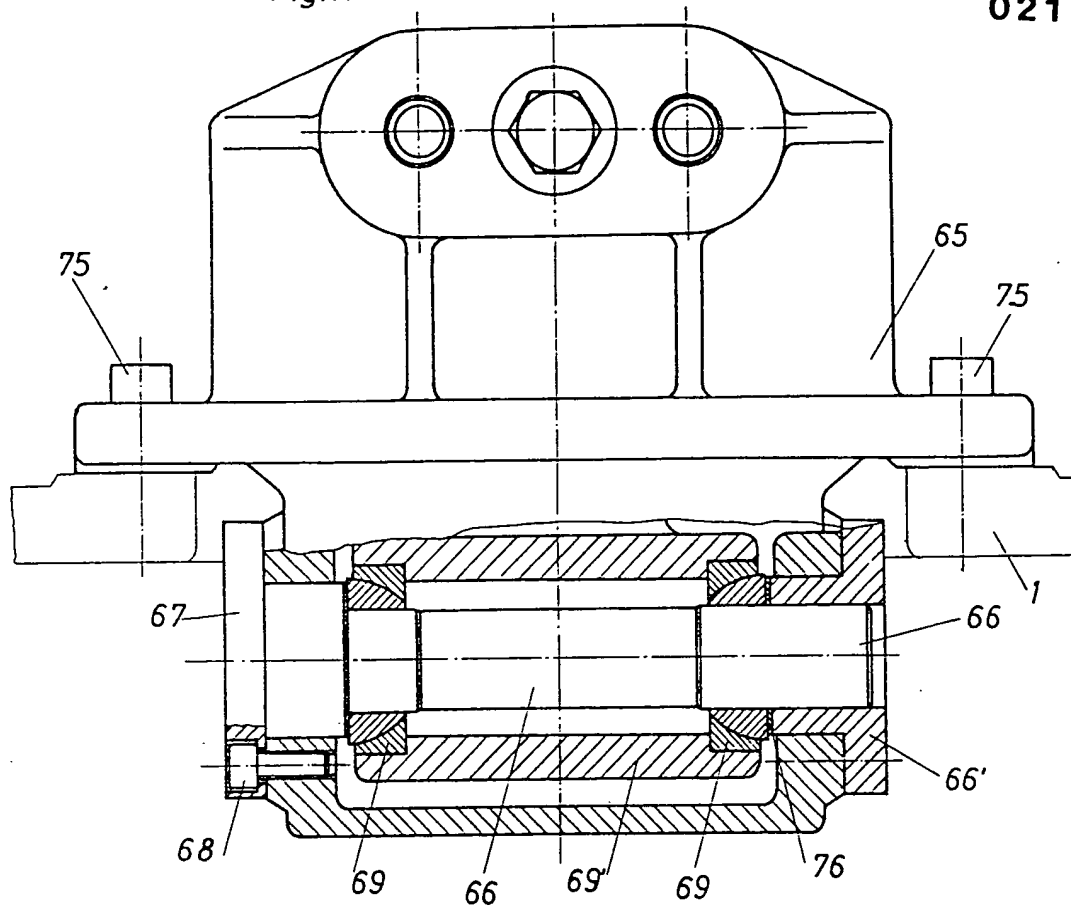
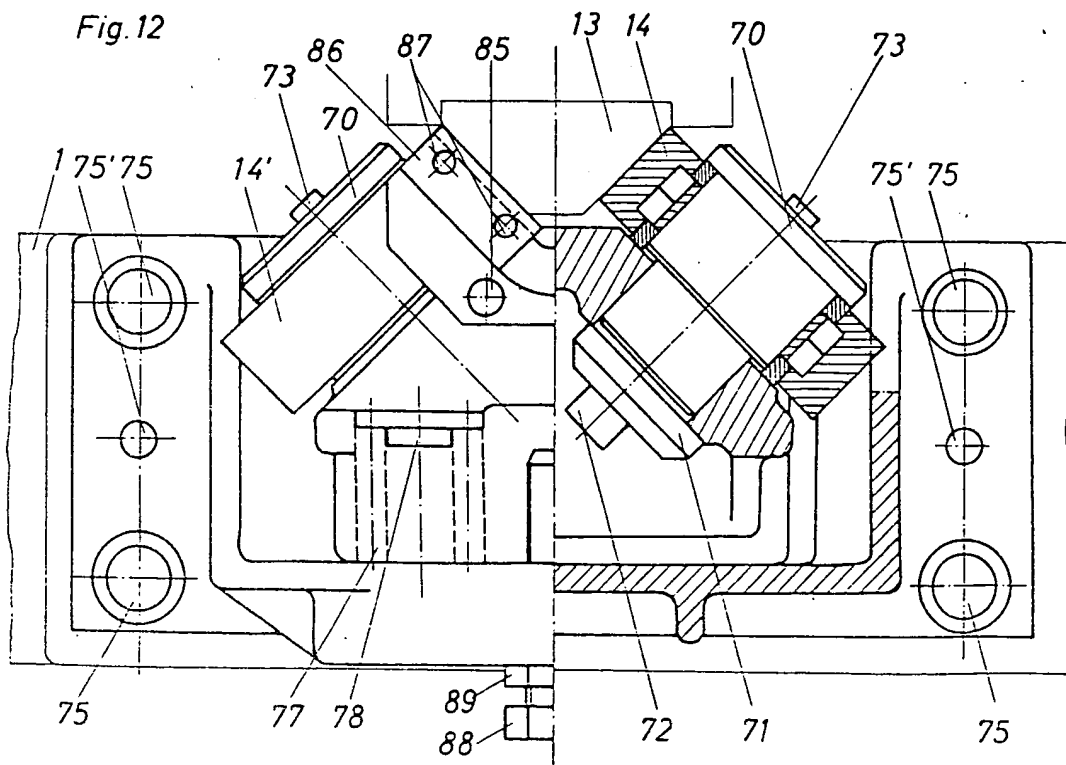


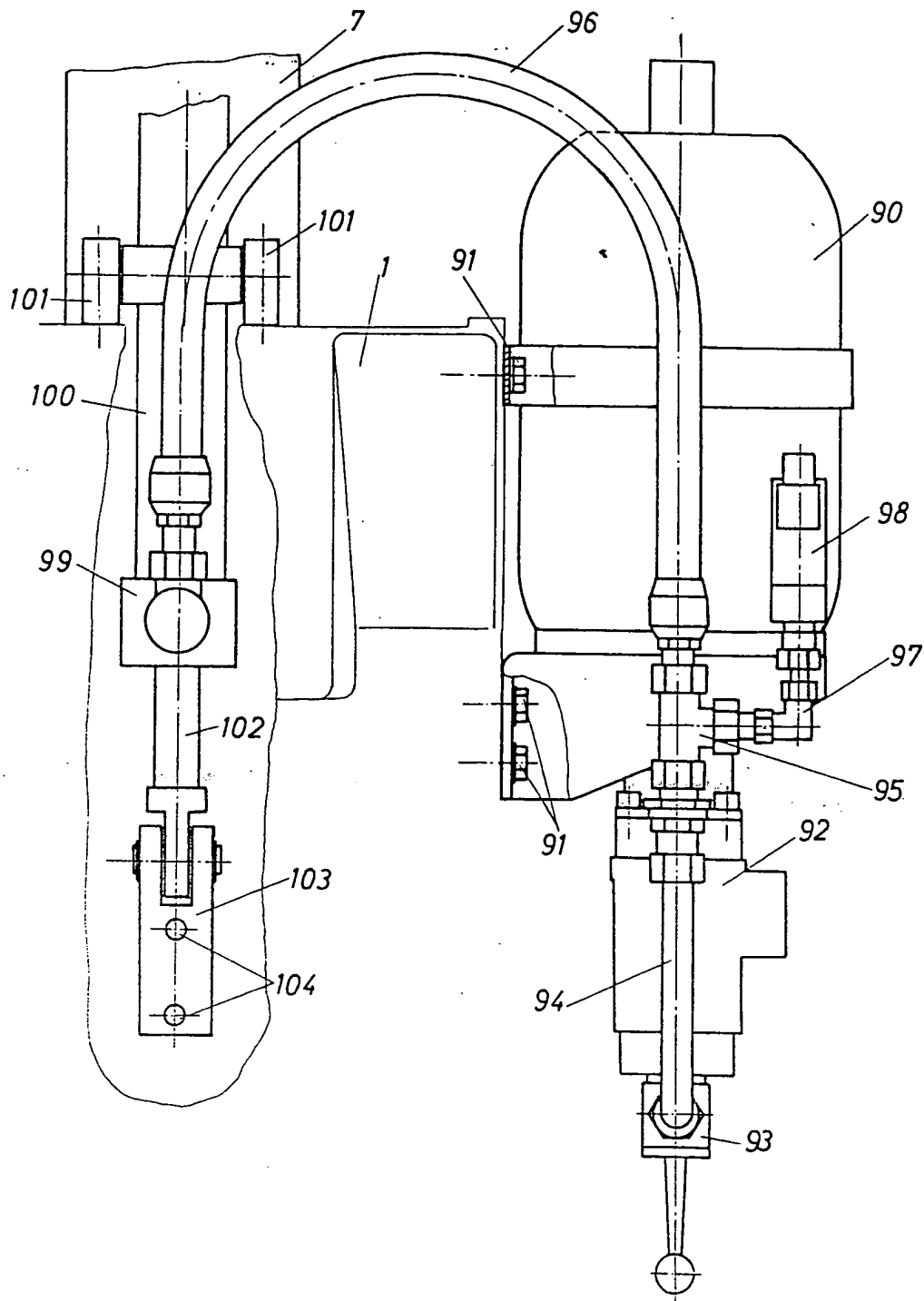
Fig.12



THIS PAGE BLANK (USPTO)

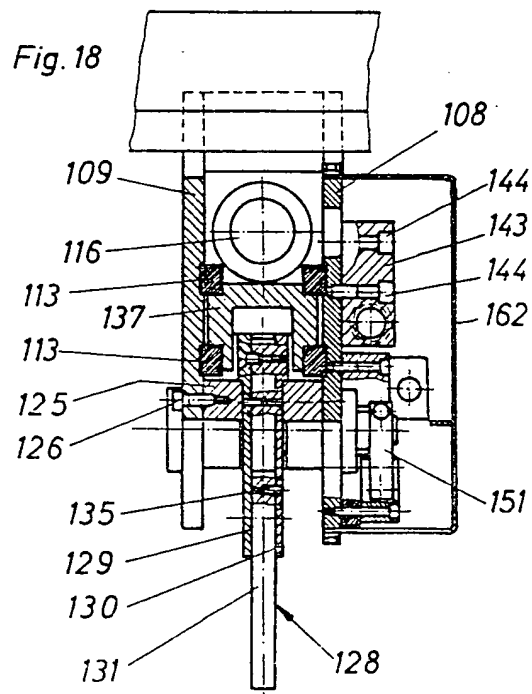
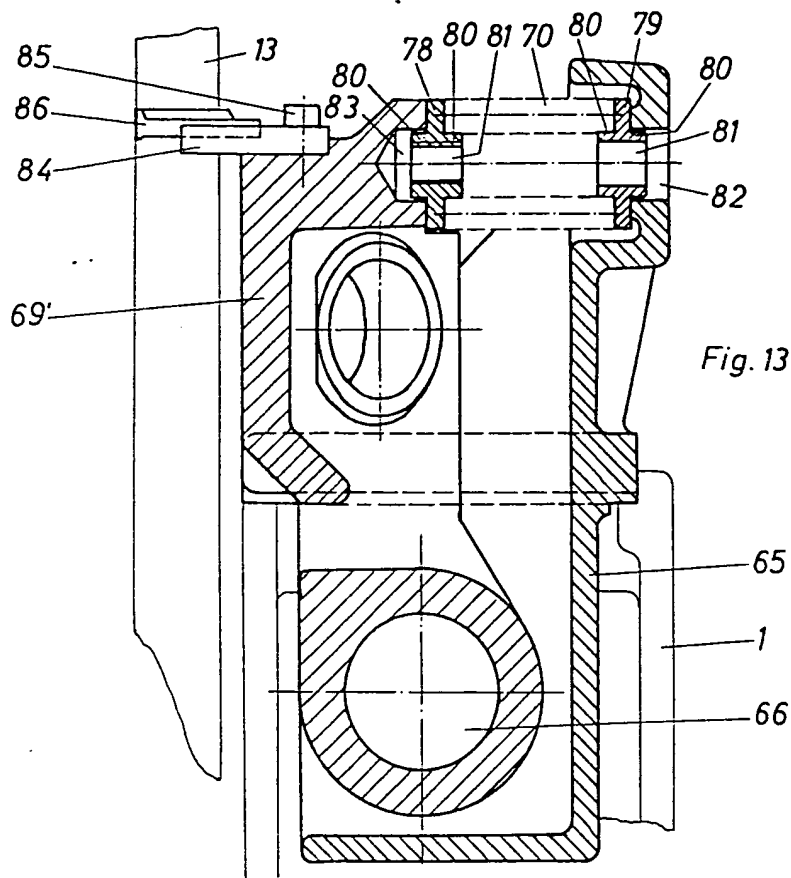
0210974

Fig. 14

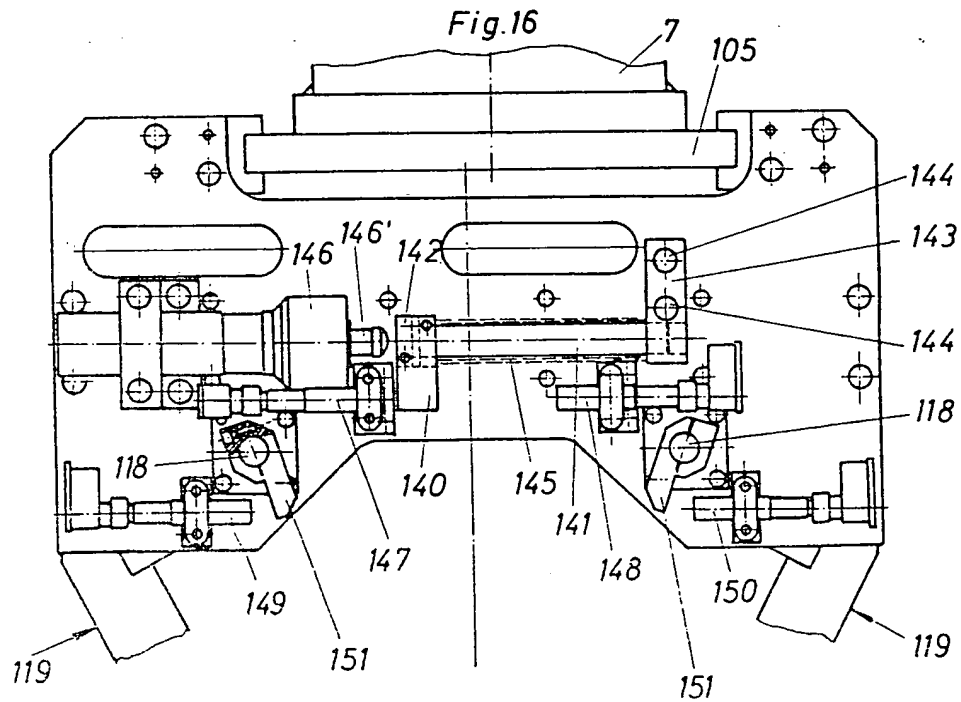
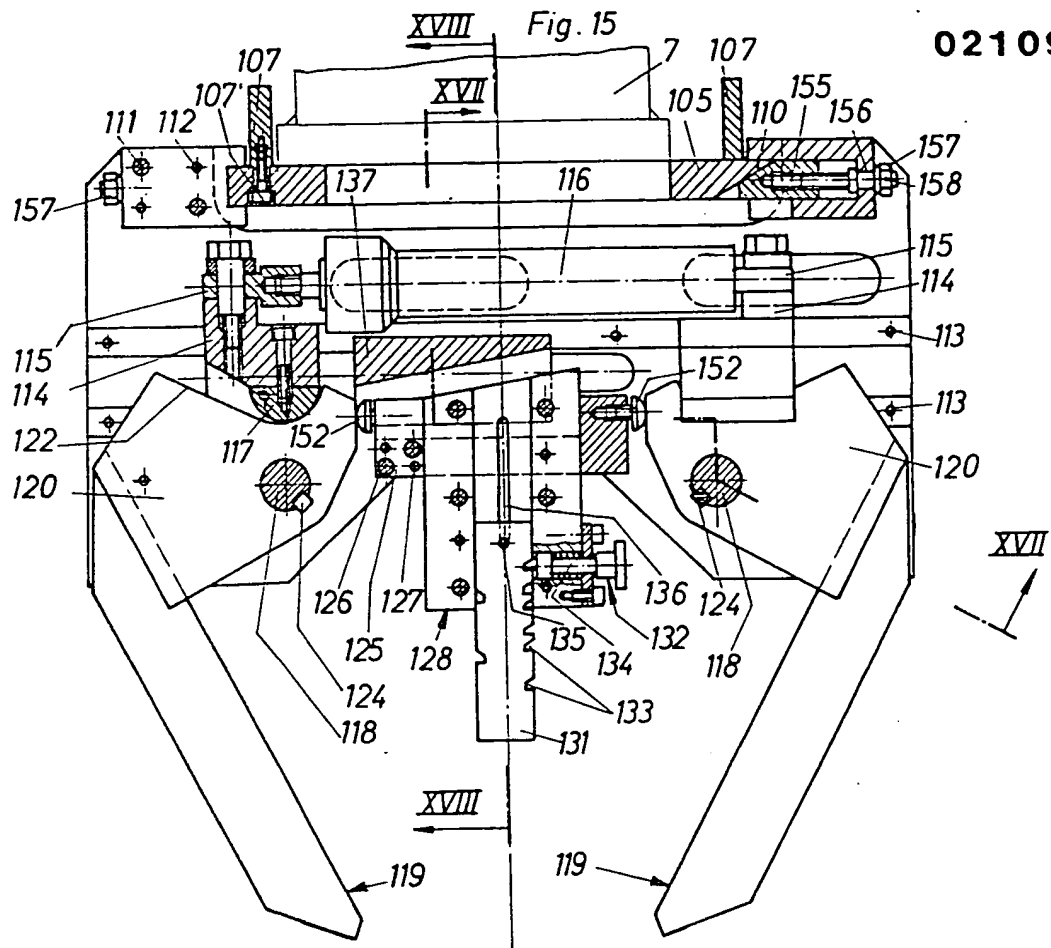


THIS PAGE BLANK (USPTO)

0210974

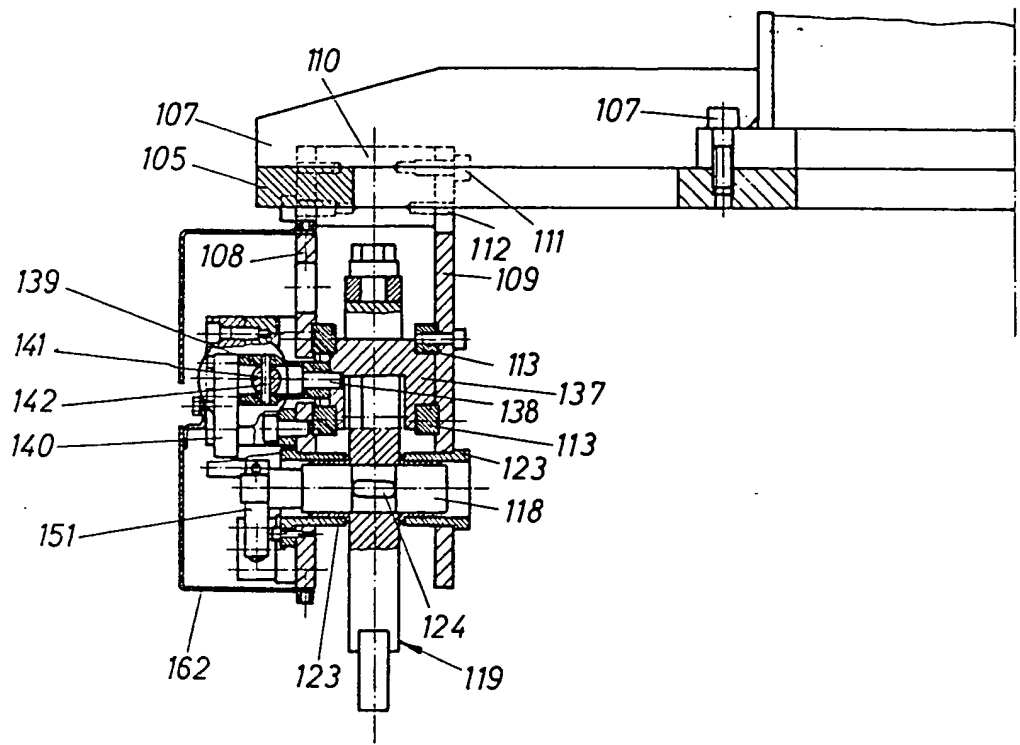


THIS PAGE BLANK (USPTO)



THIS PAGE BLANK (USPTO)

Fig.17



THIS PAGE BLANK (USPTO)



Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

0210974
Nummer der Anmeldung

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			EP 86890183.6																						
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl. 4)																						
P, A	DD - A - 235 595 (VEB) * Fig. 1 *	1	B 25 J 5/04																						
Y	GB - A - 2 121 373 (DEUTSCHE GESELLSCHAFT) * Fig. 6,8 *	7,8 1																							
Y	FR - A1 - 2 552 411 (BETAX) * Fig. 1,2 *	7,8																							
A	DD - A - 207 878 (KONRAD) * Fig. 3; Zusammenfassung *																								
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, unexamined applications, May 30, 1978, M Section, Vol. 2, Nr. 71, THE PATENT OFFICE JAPANESE GOVERNMENT Seite 1599 M78 * Kokai-Nr. 53-36 869 (SHIBAURA)*																								
A	US - A - 4 234 223 (O'NEIL) * Fig. 1; Spalte 2, Zeilen 66-68; Spalte 3, Zeilen 1-6 *	11																							
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt.																									
Recherchenort WIEN		Abchlußdatum der Recherche 17-09-1986	Prüfer SCHMIDT																						
<table><thead><tr><th colspan="2">KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN</th></tr></thead><tbody><tr><td>X</td><td>von besonderer Bedeutung allein betrachtet</td></tr><tr><td>Y</td><td>von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie</td></tr><tr><td>A</td><td>technologischer Hintergrund</td></tr><tr><td>O</td><td>nichtschrittliche Offenbarung</td></tr><tr><td>P</td><td>Zwischenliteratur</td></tr><tr><td>T</td><td>der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze</td></tr><tr><td>E</td><td>älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist</td></tr><tr><td>D</td><td>in der Anmeldung angeführtes Dokument</td></tr><tr><td>L</td><td>aus andern Gründen angeführtes Dokument</td></tr><tr><td>&</td><td>Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument</td></tr></tbody></table>				KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN		X	von besonderer Bedeutung allein betrachtet	Y	von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie	A	technologischer Hintergrund	O	nichtschrittliche Offenbarung	P	Zwischenliteratur	T	der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze	E	älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist	D	in der Anmeldung angeführtes Dokument	L	aus andern Gründen angeführtes Dokument	&	Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN																									
X	von besonderer Bedeutung allein betrachtet																								
Y	von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie																								
A	technologischer Hintergrund																								
O	nichtschrittliche Offenbarung																								
P	Zwischenliteratur																								
T	der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze																								
E	älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist																								
D	in der Anmeldung angeführtes Dokument																								
L	aus andern Gründen angeführtes Dokument																								
&	Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument																								

THIS PAGE BLANK (USPTO)